

(12) NACH DEM VERTRAG ÜBER DIE INTERNATIONALE ZUSAMMENARBEIT AUF DEM GEBIET DES
PATENTWESENS (PCT) VERÖFFENTLICHTE INTERNATIONALE ANMELDUNG

(19) Weltorganisation für geistiges Eigentum
Internationales Büro



(43) Internationales Veröffentlichungsdatum
23. Dezember 2004 (23.12.2004)

PCT

(10) Internationale Veröffentlichungsnummer
WO 2004/110705 A1

(51) Internationale Patentklassifikation⁷: **B25J 19/06**,
15/00

[DE/DE]; Novalisstrasse 10, 86157 Augsburg (DE).
NÜCHTER, Elmar [DE/DE]; Soldnerstrasse 11 1/2,
86167 Augsburg (DE).

(21) Internationales Aktenzeichen: PCT/EP2004/006113

(74) Anwälte: ERNICKE, H.-D. usw.; Schwibbogenplatz 2b,
86153 Augsburg (DE).

(22) Internationales Anmeldedatum:
7. Juni 2004 (07.06.2004)

(81) Bestimmungsstaaten (soweit nicht anders angegeben, für
jede verfügbare nationale Schutzrechtsart): AE, AG, AL,
AM, AT, AU, AZ, BA, BB, BG, BR, BW, BY, BZ, CA, CH,
CN, CO, CR, CU, CZ, DE, DK, DM, DZ, EC, EE, EG, ES,
FI, GB, GD, GE, GH, GM, HR, HU, ID, IL, IN, IS, JP, KE,
KG, KP, KR, KZ, LC, LK, LR, LS, LT, LU, LV, MA, MD,
MG, MK, MN, MW, MX, MZ, NA, NI, NO, NZ, OM, PG,
PH, PL, PT, RO, RU, SC, SD, SE, SG, SK, SL, SY, TJ, TM,
TN, TR, TT, TZ, UA, UG, US, UZ, VC, VN, YU, ZA, ZM,
ZW.

(25) Einreichungssprache: Deutsch

(84) Bestimmungsstaaten (soweit nicht anders angegeben, für
jede verfügbare regionale Schutzrechtsart): ARIPO (BW),

(26) Veröffentlichungssprache: Deutsch

[Fortsetzung auf der nächsten Seite]

(30) Angaben zur Priorität:

203 09 435.2 17. Juni 2003 (17.06.2003) DE
203 14 896.7 24. September 2003 (24.09.2003) DE

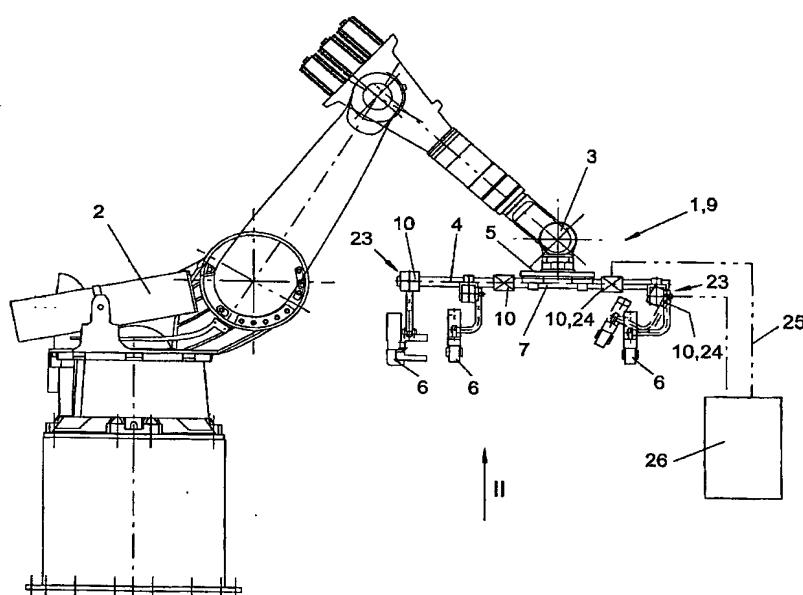
(71) Anmelder (für alle Bestimmungsstaaten mit Ausnahme von
US): KUKA SCHWEISSANLAGEN GMBH [DE/DE];
Blücherstrasse 144, 86165 Augsburg (DE).

(72) Erfinder; und

(75) Erfinder/Anmelder (nur für US): KIKUT, Botho

(54) Title: MANIPULATOR-GUIDED GRIPPING DEVICE HAVING A DEFLECTION SAFETY DEVICE THAT CAN PREVENT COLLISIONS

(54) Bezeichnung: MANIPULATORGEFÜHRTE GREIFEINRICHTUNG MIT AUSWEICHFÄHIGER AUSLENKSICHERUNG



(57) Abstract: The invention relates to a manipulator-guided gripping device (1) for motor vehicle body parts. The gripping device (1) comprises a number of device parts (6, 7) and a safety device (9), which serves to determine geometrical changes of the device parts (6, 7, 8), and has at least one deflection safety device (10), which prevents collisions, on the device parts (6, 7, 8). The deflection safety device (10) is mounted on a junction point (23) between the device parts (6, 7, 8).

[Fortsetzung auf der nächsten Seite]



GH, GM, KE, LS, MW, MZ, NA, SD, SL, SZ, TZ, UG, ZM, ZW), eurasisches (AM, AZ, BY, KG, KZ, MD, RU, TJ, TM), europäisches (AT, BE, BG, CH, CY, CZ, DE, DK, EE, ES, FI, FR, GB, GR, HU, IE, IT, LU, MC, NL, PL, PT, RO, SE, SI, SK, TR), OAPI (BF, BJ, CF, CG, CI, CM, GA, GN, GQ, GW, ML, MR, NE, SN, TD, TG).

Zur Erklärung der Zweibuchstaben-Codes und der anderen Abkürzungen wird auf die Erklärungen ("Guidance Notes on Codes and Abbreviations") am Anfang jeder regulären Ausgabe der PCT-Gazette verwiesen.

Erklärung gemäß Regel 4.17:

- *Erfindererklärung (Regel 4.17 Ziffer iv) nur für US*

Veröffentlicht:

- *mit internationalem Recherchenbericht*

BEST AVAILABLE COPY

(57) **Zusammenfassung:** Die Erfindung betrifft eine manipulatorgeführte Greifeinrichtung (1) für Karosseriebauteile. Die Greifeinrichtung (1) besitzt mehrere Vorrichtungsteile (6, 7) und eine Sicherungseinrichtung (9) zum Feststellen von Geometrieveränderungen der Vorrichtungsteile (6, 7, 8), welche mindestens eine ausweichfähige Auslenksicherung (10) an den Vorrichtungsteilen (6, 7, 8) aufweist. Die Auslenksicherung (10) ist an einer Verbindungsstelle (23) zwischen den Vorrichtungsteilen (6, 7, 8) angeordnet.